

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2002-162459

(43)Date of publication of application : 07.06.2002

(51)Int.Cl.

G01S 5/30  
G01S 5/14

(21)Application number : 2000-355723

(71)Applicant : NATIONAL INSTITUTE OF ADVANCED  
INDUSTRIAL & TECHNOLOGY  
NISHIMURA KIYOKAZU

(22)Date of filing : 22.11.2000

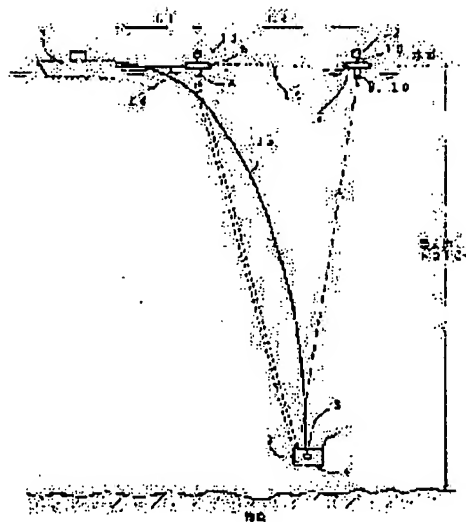
(72)Inventor : NISHIMURA KIYOKAZU

## (54) POSITIONING DEVICE OF UNDERWATER MOVING BODY

### (57)Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To provide a positioning device of an underwater moving body which does not require installation of three or more submarine transponders or enlargement of the device, and which has high positioning precision.

**SOLUTION:** This positioning device is provided with an observation boat 5 and sound transmitter/receivers loaded on the observation boat, a first water surface towed body 6 and a second water surface towed body 7 towed by the observation boat, a deep-sea towed apparatus 1 towed by the observation boat, an echo-sounder transducer loaded on the first water surface towed body, connected to the sound transmitter/receivers 8 on the observation boat by a communication cable, and positioned by a ratio location system, two echo-sounder receivers loaded on the second towed body, connected to the sound transmitter/receivers 9, 10 by the communication cable and positioned by the radio location systems 11, 12, and a sound pulse transmitter loaded on the deep-sea towed apparatus. The position of the deep-sea towed apparatus is calculated, based on position data of the echo-sounder transducer and each echo-sounder receiver itself and distance data, from the echo-sounder transducer and the echo-sounder receivers to the sound pulse transmitter.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 22.11.2000

[Date of sending the examiner's decision of rejection] 24.12.2003

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number] 3561881

[Date of registration] 11.06.2004

[Number of appeal against examiner's decision of rejection] 2004-001528

[Date of requesting appeal against examiner's  
decision of rejection] 22.01.2004

[Date of extinction of right]

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号  
特開2002-162459  
(P2002-162459A)

(43) 公開日 平成14年6月7日 (2002.6.7)

(51) Int.Cl. <sup>7</sup>	識別記号	F I	ページ* (参考)
G 0 1 S	5/30	G 0 1 S	5 J 0 6 2
	5/14		5 J 0 8 3

審査請求 有 請求項の数 4 O L (全 8 頁)

(21) 出願番号 特願2000-355723 (P2000-355723)

(22) 出願日 平成12年11月22日 (2000.11.22)

(71) 出願人 301021533

独立行政法人産業技術総合研究所  
東京都千代田区霞が関1-3-1

(71) 出願人 598110312

西村 清和  
茨城県つくば市東1丁目1番3 地質調査  
所内

(72) 発明者 西村 清和

茨城県つくば市東1丁目1番3 工業技術  
院地質調査所内

Fターム (参考) 5J062 BB02 CC07 FF03

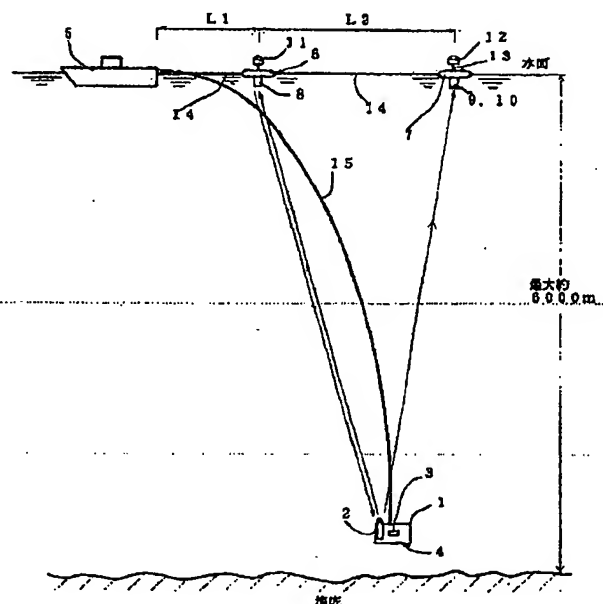
5J083 AA03 AB14 AC28 AC32 AD02  
AE03 AF15 AG09 BA01 CA05  
DB02

(54) 【発明の名称】 水中移動体の測位装置

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 3本以上の海底トランスポンダの設置が不要であり、かつ測位精度が良く、また装置を大規模にすることのない水中移動体の測位装置を提供する。

【解決手段】 観測船5及び観測船に搭載された音響送受信機と、観測船に曳航される第一水面曳航体6及び第二水面曳航体7と、観測船に曳航される深海曳航器1と、第一水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機8と通信ケーブルで接続され電波測位システムで測位される音響送受信器と、第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機9、10と通信ケーブルで接続され電波測位システム11、12で測位される2つの音響受波器と、深海曳航器に搭載された音響パルス発信器と、観測船上に搭載され、音響送受信器及び各音響受波器自身的位置データと音響送受信器及び各音響受波器から音響パルス発信器までの距離データとに基づいて深海曳航器の位置を算出する。



## 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続され電波測位システムで測位される音響送受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続され電波測位システムで測位される 2 つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された音響パルス発信器と、上記観測船上に搭載され、音響送受波器及び各音響受波器自身の位置データと上記音響送受波器及び音響受波器から上記音響パルス発信器までの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有することを特徴とする水中移動体の測位装置。

【請求項 2】 観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたグローバル・ポジショニング・システム及び音響送受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたグローバル・ポジショニング・システム及び 2 つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された音響トランスポンダ及び深度計と、上記観測船上に搭載され、上記グローバル・ポジショニング・システムによって計測した音響送受波器及び各音響受波器自身の位置データと上記音響送受波器から発信された音響パルス及び上記深度計からの音響パルスを上記音響トランスポンダを介して上記各音響受波器に送信することにより得られる上記音響送受波器及び音響受波器から上記音響トランスポンダまでの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有することを特徴とする水中移動体の測位装置。

【請求項 3】 観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたグローバル・ポジショニング・システム及び音響受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたグローバル・ポジショニング・システム及び 2 つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された同期ピンガまたはレスポンダ及び深度計と、上記観測船上に搭載され、上記グローバル・ポジショニング・システムによって計測した各音響受波器自身の位置データと上記同期ピンガまたはレスポンダからの音響パル

ス及び上記深度計からの音響パルスを上記各音響受波器に送信することにより得られる上記各音響受波器から上記同期ピンガまたはレスポンダまでの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有することを特徴とする水中移動体の測位装置。

【請求項 4】 深海曳航器に海底高度計を搭載したことを特徴とする請求項 1 乃至請求項 3 いずれかに記載の水中移動体の測位装置。

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

【産業上の利用分野】 本発明は、深海曳航器等の水中移動体の測位装置に関し、特にグローバル・ポジショニング・システムあるいはデファレンシャル・グローバル・ポジショニング・システム（本明細書において、両者を総称して単に「グローバル・ポジショニング・システム」あるいは「GPS」という。）、ロラン C 及びマイクロウェーブを使用したショートレンジ電波測位システム等（本明細書において、これら電波を使用して測位するシステムを総称して「電波測位システム」という。）と音響測位方式とを組み合わせた水中移動体の測位装置に関する。

## 【0002】

【従来の技術】 従来の LBL 方式（Long Base Line System）による水中移動体の測位装置では、図 7 に示すように 3 個の音響トランスポンダ 4、4、4 を海底の各々の位置に設置し、観測船 2 の船底に設置されたトランスジューサ 3 と各々の音響トランスポンダ 4、4、4 との直距離を音波の往復伝送時間から測定することによって、各音響トランスポンダ 4、4、4 で作られる座標系から見たトランスジューサ 3 の位置をまず求める。次に、水中移動体 1 と各々の音響トランスポンダ 4、4、4 との間の直距離及び水中移動体 1 と観測船 2 のトランスジューサ 3 との直距離を測定することによって、各々の音響トランスポンダ 4、4、4 で作られる座標系から見た水中移動体 1 の位置を測定していた。

【0003】 また、従来の SSBL 方式（Super Short Base Line System）では、観測船の船底または舷側に固定したトランスジューサと水中移動体に設置した音響トランスポンダとの間で音響の送受を行い、両者間の直距離および水中移動体の方向を測定するものであった。また、従来の LBL 方式を発展させたものとしては、図 8 に示すような測位方式が提案されている。この例では、母船 2 及び 2 隻の支援船 3、3 に各々 GPS 及び受波器 4、5、5 を搭載しておき、潜水調査船 1 に搭載された同期ピンガ 6 からの深度データを含む発信パルスを各受波器 4、5、5 が受信することにより潜水調査船 1 の位置を測定するものである。

## 【0004】

【発明が解決しようとする課題】従来のLBL方式による水中移動体の測位装置では、測位精度は良いものの、音響トランスポンダを最低3本設置する必要があり、その測定範囲は3～4km四方程度であり、広範囲に測定するにはトランスポンダを多数海底に設置する必要があった。また、予め、各トランスポンダの水深と相対位置を決定しておく（キャリブレーションと呼ばれる。）必要があり、測位の作業能率は良くない。

【0005】また、従来のSSBL方式は、複数のトランスポンダの設置やキャリブレーションが不要のため測位の作業能率は良いが、基線長が短いことから長距離の測位では測位精度が低下するという欠点を有している。また、図8に示す方式では、支援船2隻を使用するため装置が大規模になり、操船者も必要である。また、各受波器を設置する母船及び支援船にはスクリューを備えているため船体ノイズの影響で測位が不能になることがある。また、支援船で得たデータを無線で母船に送るため無線装置が必要であり、また、電波法の規制を受けることから外国の領海で使用できないといった欠点があった。

【0006】本発明は、このような従来の技術が有する課題を解決するために提案されたものであり、3本以上の海底トランスポンダの設置とかキャリブレーションといった作業が不要であり、かつ測位精度が良く、また装置を大規模にすることのない水中移動体の測位装置を提供することを目的とする。

【0007】

【課題を解決するための手段】この目的を達成するために本発明による水中移動体の測位装置は、観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続され電波測位システムで測位される音響送受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続され電波測位システムで測位される2つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された音響パルス発信器と、上記観測船上に搭載され、音響送受波器及び各音響受波器自身の位置データと上記音響送受波器及び音響受波器から上記音響パルス発信器までの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有する構成としている。

【0008】また、本発明による水中移動体の測位装置は、観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたGPS及び音響送

受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたGPS及び2つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された音響トランスポンダ及び深度計と、上記観測船上に搭載され、上記GPSによって計測した音響送受波器及び各音響受波器自身の位置データと上記音響送受波器から発信された音響パルス及び上記深度計からの音響パルスを上記音響トランスポンダを介して上記各音響受波器に送信することにより得られる上記音響送受波器及び音響受波器から上記音響トランスポンダまでの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有する構成としている。

【0009】また、本発明による水中移動体の測位装置は、観測船及び上記観測船に搭載された音響送受信機と、上記観測船に第一曳航索を介して曳航されるようにした第一水面曳航体及び第二水面曳航体と、上記観測船に第二曳航索を介して曳航されるようにした深海曳航器と、上記第一水面曳航体に搭載され上記観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたGPS及び音響受波器と、上記第二水面曳航体に搭載され観測船上の音響送受信機に通信ケーブルで接続されたGPS及び2つの音響受波器と、上記深海曳航器に搭載された同期ピングまたはレスポンダ及び深度計と、上記観測船上に搭載され、上記GPSによって計測した各音響受波器自身の位置データと上記同期ピングまたはレスポンダからの音響パルス及び上記深度計からの音響パルスを上記各音響受波器に送信することにより得られる上記各音響受波器から上記同期ピングまたはレスポンダまでの距離データとに基づいて上記深海曳航器の位置を算出する演算装置とを有する構成としている。また、本発明による水中移動体の測位装置は、更に、深海曳航器に海底高度計を搭載する構成としている。

【0010】

【作用】上述した構成によれば、まず、電波測位システムによって第一水面曳航体の音響送受波器及び第二水面曳航体の各音響受波器の位置が決定される。次に、第一水面曳航体の音響送受波器及び第二水面曳航体の2つの音響受波器から深海曳航器の音響パルス発信器までの直距離を音波の伝送時間から求める。これら3個の直距離を半径とする球面の交点が音響トランスポンダの位置であるから、この交点を求めることにより、深海曳航器の測位が可能となる。また、計算を簡単にし、測位精度を上げるため、音響パルス発信器の深度を測定し、上記3個の直距離とこの深度とから、第一水面曳航体の音響送受波器及び第二水面曳航体の2つの音響受波器から深海曳航器の音響パルス発信器までのそれぞれの水平距離を求めることもできる。

【0011】

【発明の実施の形態】以下、本発明による水中移動体の測位装置の実施の形態を図面に基づき詳細に説明する。

図1および2は、海底等の調査を行う水中移動体である深海曳航器1の測位を行うための装置全体を示した図であり、図1は正面図、図2は平面図である。深海曳航器1には、音響トランスポンダ2、深度計3及び海底高度計4が搭載されており、母船である観測船5に第二曳航索15を介して曳航されるようになっている。なお、上記音響トランスポンダ2に替えて図示しない同期ピンガまたはレスポングを用いるようにしても良い（本明細書において、音響トランスポンダ、同期ピンガおよびレスポングを総称して「音響パルス発信器」という。）。この場合、後記する第一水面曳航体6の音響送受波器8は音響受波器が用いられる。この深海曳航器1は、海底の深さに応じて移動するものであるが、最大約6000mの深さまで潜水可能である。深度計3としては、圧力式深度計が適している。

【0012】第一水面曳航体6には音響送受波器8及び電波測位システム、例えばGPS受信機11が搭載されており、観測船5から距離L1（例えば50m程度）離間するように第一曳航索14を介して観測船5に曳航される。また、第二水面曳航体7にはその両側に音響受波器9、10が搭載されるとともに電波測位システム、例えばGPS受信機12及び方位計13が搭載されており、第一水面曳航体6から後方に距離L2（例えば100m程度）離間して第一曳航索14を介して観測船5に曳航されるようになっている。また、第二水面曳航体7の2つの音響受波器9、10の各々の直上にGPS受信機を設置する場合は方位計を設ける必要がない。距離L1は、音響送受波器8が観測船5のノイズを受けないように適宜設定されるものであり、また、距離L2は、測位精度の関係から適宜設定される。水面曳航体6及び7は長さ2m、幅1m程度で十分であり、例えばサーフボードの利用が考えられる。

【0013】図3は、図1および図2に示したものの変形例であり、図1および図2に示した第二水面曳航体7に搭載された2つの受波器9、10のうちの一方の受波器9をもう一つの第二水面曳航体7'に搭載する。この際、新たに設ける第二水面曳航体7'は観測船5から直接、第一曳航索14を介して距離L3離間して第一水面曳航体6と並列に配置され、第一水面曳航体6及び第二水面曳航体7と共に三角形の基線を構成する。この方式によれば、図1および図2に示したものに比べ基線が長くとれることから、その測位精度の向上が図れる。なお、この場合、第二水面曳航体7'にもGPS受信機12が搭載されることから、方位計を設置する必要はない。

【0014】図4は音響パルス等の情報を処理する装置を示しており、観測船5には音響送受信機16及び演算装置17が搭載され、音響送受信機16は音響送受波器8及び音響受波器9、10と通信ケーブルで接続され、演算装置17はGPS受信機11、12及び方位計

13と通信ケーブルで接続されている。音響送受波器8から発信された音響パルスは深海曳航器1に搭載された音響トランスポンダ2によって受信され、音響トランスポンダ2はその受信パルスに基づいて音響パルスを発信する。なお、音響トランスポンダに替えて同期ピンガまたはレスポングを用いる場合は同期ピンガまたはレスポング自らが音響パルスを発信するので音響送受波器からの音響パルスの発信の必要はない。

【0015】また、深度計3からの深度データはパルス間隔変調され音響トランスポンダ2から、2番目の音響パルスとして発信される。音響トランスポンダ2から発信された1番目の音響パルスは音響送受波器8、音響受波器9、10によって受信され、音響送受波器8が発信してから音響送受波器8及び各音響受波器9、10が受信するまでの時間を音響送受信機16が計測するようになっている。

【0016】深海曳航体1の位置を測位するには、図5において、まず、音響送受波器8の位置(a1、b1)がGPS受信機11により決定され、また、音響受波器9、10の位置(a2、b2)、(a3、b3)が方位計13の方位データとGPS受信機12の測位データとを組み合わせることにより（第1、2図の場合）、あるいはGPS受信機12の測位データにより（第3図の場合）決定される。次に、トランスポンダ2から発信された1番目のパルスを音響送受波器8及び音響受波器9、10が受信することにより、音響送受波器8が発信してから各音響受波器8、9、10が受信するまでの各時間T1、T2、T3を音響送受信機16により測定する。

【0017】これにより、音響トランスポンダ2と音響送受波器8、音響受波器9、10とのそれぞれの直距離R1、R2、R3は音速をVとすると、 $R1 = V \times T1$ 、 $R2 = V \times T2$ 、 $R3 = V \times T3$ として求めることができる。直距離R1、R2、R3を半径とする球面の交点が音響トランスポンダ2の位置となるので、直距離R1、R2、R3から音響トランスポンダ2の位置を計算から求めることが可能である。しかし、計算を簡単にし、測位精度を上げるために、音響トランスポンダ2の深度Dを測定することが実用的である。音響トランスポンダ2の深度Dは、音響トランスポンダ2からの2番目のパルスとして音響送受波器8が受信することにより算出できる。したがって、音響トランスポンダ2と音響送受波器8、音響受波器9、10とのそれぞれの水平距離S1、S2、S3は、 $S1^2 = R1^2 - D^2$ 、 $S2^2 = R2^2 - D^2$ 、 $S3^2 = R3^2 - D^2$ として求められる。

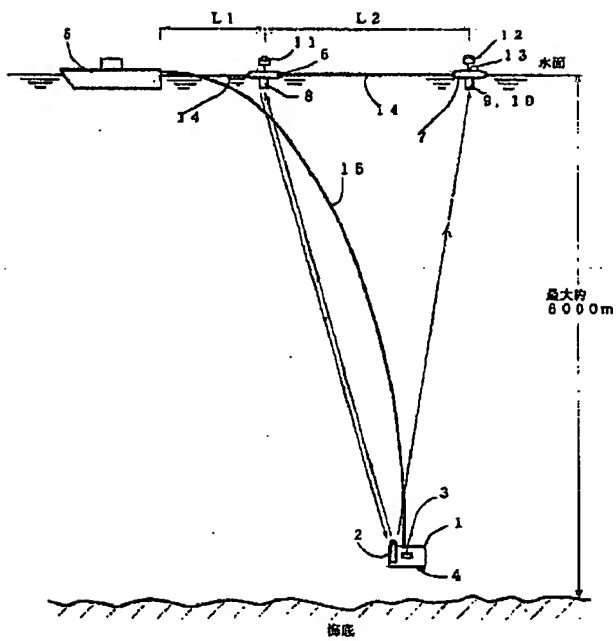
【0018】これらS1、S2、S3の交点が深海曳航器1に搭載された音響トランスポンダ2の位置(x、y)となる。この位置(x、y)は次の式により求められる。

$$(x - a_3)^2 + (y - b_3)^2 = 53^2$$

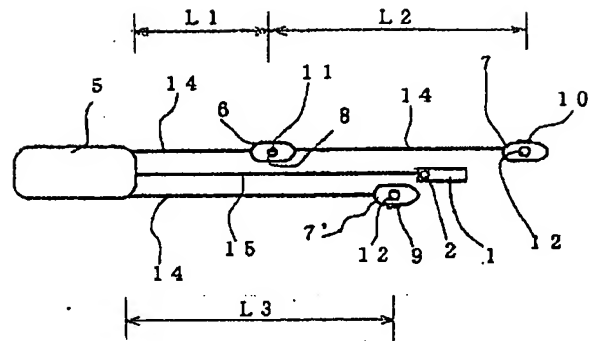
【0022】また、従来のSSBL方式に比べ基線長が長いので、測位精度が良好である。また、図8に示す母船及び支援船を用いる方式に比べ、支援船2隻を使用する必要がないため装置が大型になることもなく操船者も不要となる。また、各受波器を設置する水面曳航体には

- 1 深海曳航器
- 2 音響トランスポンダ
- 3 深度計
- 4 海底高度計
- 5 観測船
- 6 第一水面曳航体
- 7、7' 第二水面曳航体
- 8 音響送受波器
- 9、10 音響受波器
- 11, 12 GPS 受信機
- 13 方位計
- 14 第一曳航索
- 15 第二曳航索
- 16 音響送受信機
- 17 演算装置

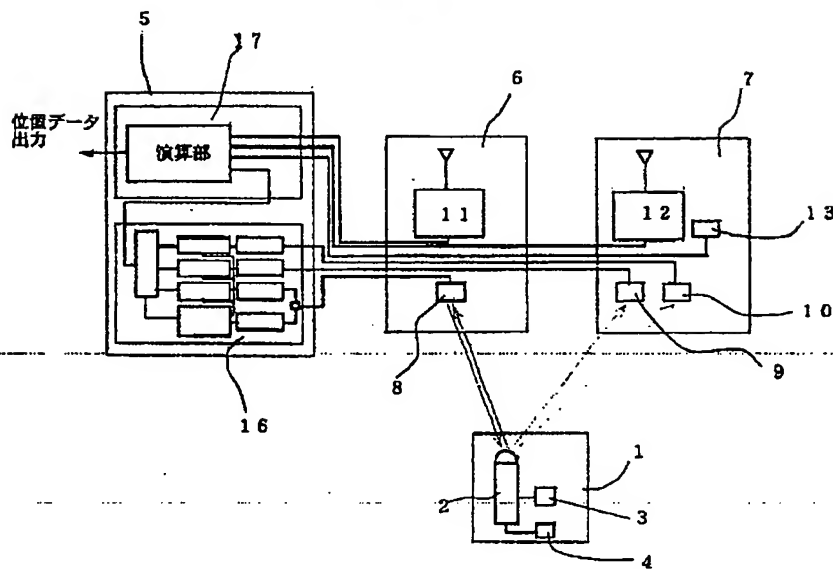
【図1】



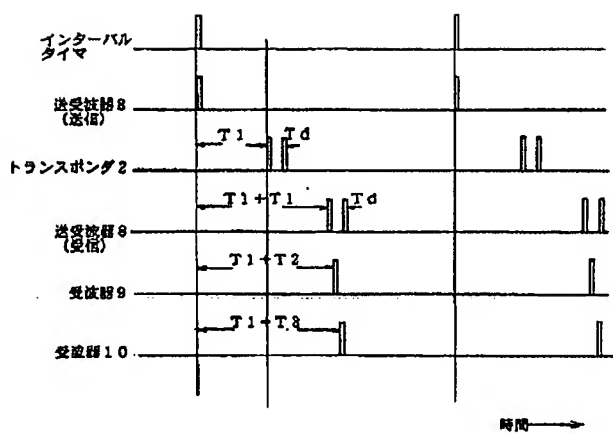
【図3】



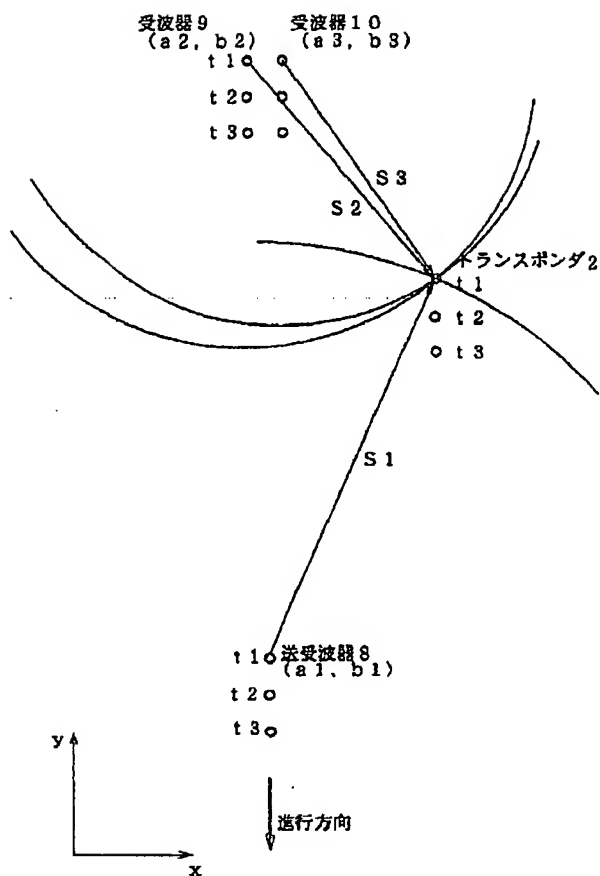
【図4】



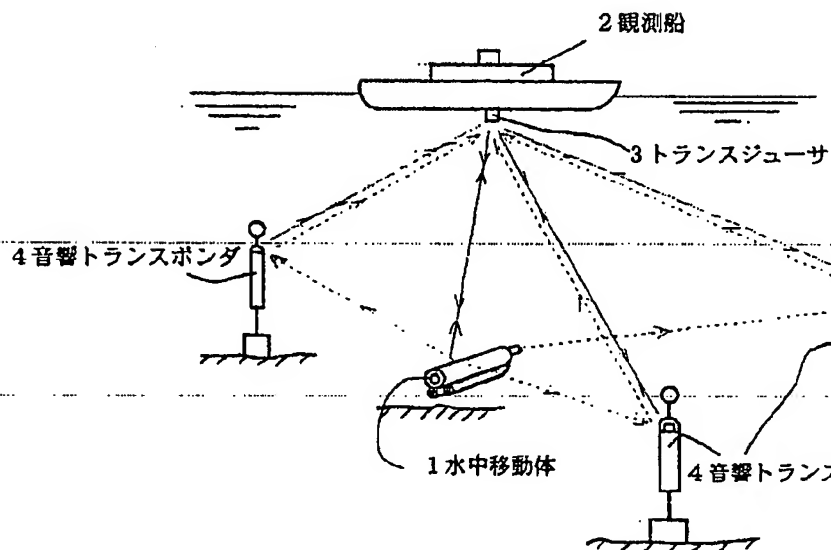
【図5】



【図6】



【図7】



【図8】

